

⑫ 公開実用新案公報(U) 平4-13285

⑬ Int. Cl.⁵B 25 J 19/00
9/06
17/00
19/00

識別記号

C 8611-3F
D 8611-3F
E 8611-3F
A 8611-3F

庁内整理番号

⑭ 公開 平成4年(1992)2月3日

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全3頁)

⑮ 考案の名称 アクチュエータ

⑯ 実 願 平2-51360

⑰ 出 願 平2(1990)5月17日

⑱ 考 案 者 田 辺 稔 神奈川県川崎市川崎区富士見1丁目6番3号 トキコ株式会社内

⑲ 出 願 人 トキコ株式会社 神奈川県川崎市川崎区富士見1丁目6番3号

⑳ 代 理 人 弁理士 伊東 忠彦 外1名

㉑ 実用新案登録請求の範囲

回転駆動される出力軸に設けられ半径方向に突出する突出部が当接する当接部を有し、該当接部を任意の位置で前記突出部に当接させることにより、前記出力軸の回動角度を任意の角度範囲に変更する回動角度変更手段を具備してなるアクチュエータ。

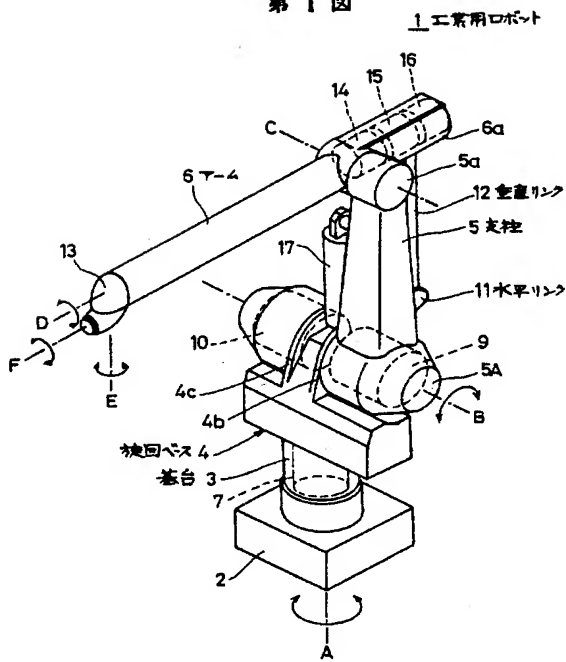
図面の簡単な説明

第1図は本考案になるアクチュエータの第1実施例が適用された工業用ロボットの斜視図、第2図、第3図は本考案の要部を示す側面図、横断面図、第4図A、B、Cは夫々第3図中A-A線、B-B線、C-C線に沿う断面図、第5図はラックとピニオンを示す拡大図、第6図は本考案の第

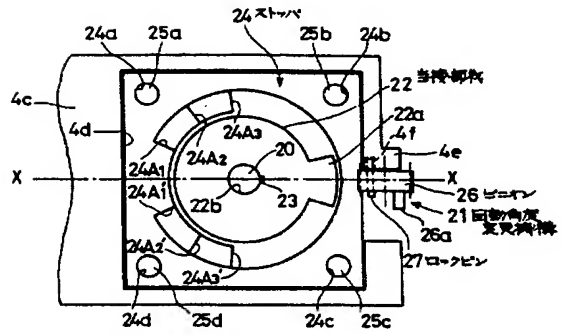
2実施例の側面図、第7図は本考案の第3実施例の側面図、第8図は第7図中Ⅵ-Ⅵ線に沿う横断面図である。

1……工業用ロボット、3……基台、4……旋回ベース、5……支柱、6……アーム、10……アーム駆動アクチュエータ、11……水平リンク、12……垂直リンク、18……アーム駆動用モータ、19……減速機、20……出力軸、21, 31, 41……回動角度変更機構、22……当接部材、24, 33, 34……ストツバ、25 a~25 d……ガイドピン、24 A₁~24 A₃, 24 A₁'~24 A₃', 33 a, 34 a……当接部、26, 35, 36……ピニオン、27……ロックピン、43 a~43 f……エアシリンダ。

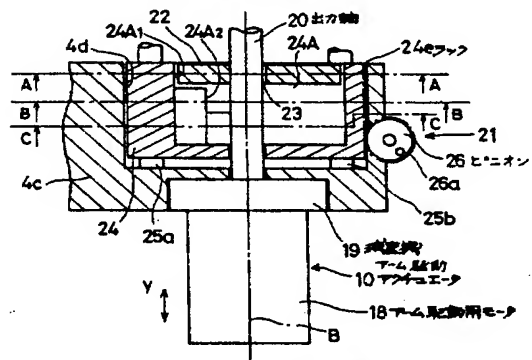
第 1 図



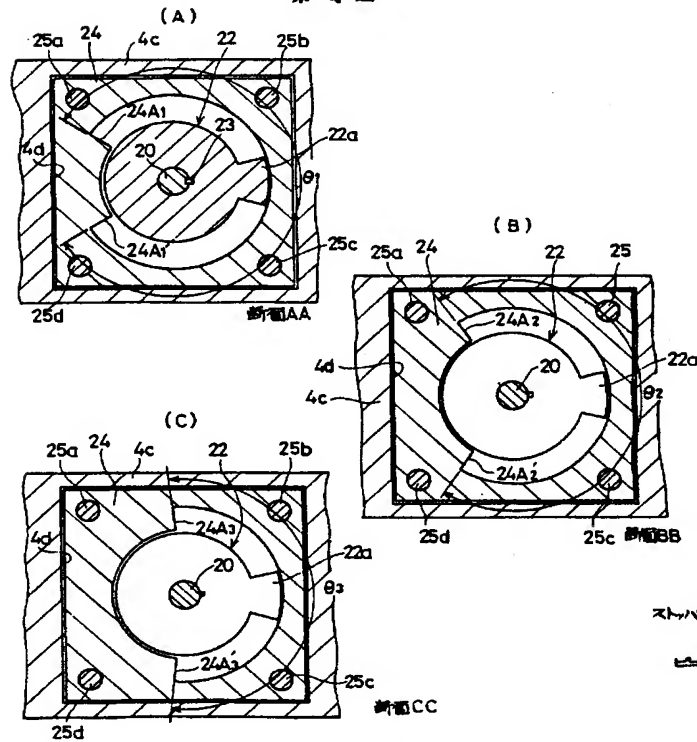
第 2 図



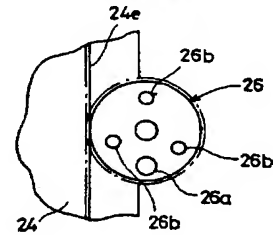
第 3 図



第 4 図



第 5 図



第 6 図

